

Inhalt

1.	Einführung	9
1.1.	Beispiel und historische Bemerkungen	9
1.2.	Transformationen und Operatoren	10
1.3.	Anwendungsmöglichkeiten	11
2.	Laplace-Transformation	13
2.1.	Definition der Laplace-Transformation	13
2.1.1.	Definition und Beispiele	13
2.1.2.	Zwei Klassen von Originalfunktionen $f(t)$	15
2.1.3.	Eindeutigkeit der Laplace-Transformation	17
2.1.4.	Aufgaben: Bestimmung von Bildfunktionen	17
2.2.	Rechenregeln der Laplace-Transformation	18
2.2.1.	Additionssatz	18
2.2.2.	Lineare Substitutionen der Veränderlichen	18
2.2.3.	Faltungssatz	21
2.2.4.	Differentiationssatz	22
2.2.5.	Weitere Rechenregeln	24
2.2.6.	Transformation periodischer Funktionen	25
2.2.7.	Übersicht über die Rechenregeln	26
2.2.8.	Aufgaben: Anwendung der Rechenregeln	27
2.3.	Eigenschaften einer Laplace-Transformierten	28
2.3.1.	Sätze für Laplace-Transformierte $F(p)$	28
2.3.2.	Aufgaben: Eigenschaften einer Laplace-Transformierten	29
2.4.	Umkehrung der Laplace-Transformation	29
2.4.1.	Rücktransformation rationaler Bildfunktionen	30
a)	Partialbruchzerlegung rationaler Bildfunktionen $F(p)$	30
b)	Rücktransformation von $F(p)$ im allgemeinen Fall	31
c)	Rücktransformation bei einfachen Nullstellen des Nenners	32
2.4.2.	Rücktransformation mittels Rechenregeln und Tabelle 1	33
2.4.3.	Rücktransformation durch Reihenentwicklung	34
2.4.4.	Die komplexe Umkehrformel	35
2.4.5.	Aufgaben: Bestimmung von Originalfunktionen	38
2.5.	Asymptotische Eigenschaften	39
2.5.1.	Asymptotische Darstellungen und Entwicklungen	39
2.5.2.	Asymptotische Eigenschaften der Laplace-Transformation	42
2.5.3.	Asymptotische Eigenschaften der Rücktransformation	44
2.5.4.	Stabilität der Originalfunktionen	45
2.5.5.	Aufgaben: Anwendung asymptotischer Formeln	46
3.	Anwendungen der Laplace-Transformation	47
3.1.	Lineare Differentialgleichungen mit konstanten Koeffizienten	47
3.1.1.	Anfangswertaufgaben	48
a)	$f(t)$ besitzt eine rationale Bildfunktion	48
b)	$f(t)$ ist für $t > 0$ stetig bis auf isoliert liegende Sprungstellen	53
3.1.2.	Spezielle Störfunktionen	58
a)	Sprungfunktion $f(t) = u(t)$, Übergangsfunktion $g_u(t)$	61
b)	Störfunktion $f(t) = e^{j\omega t}$, Frequenzgang $Q(j\omega)$	63

c)	Diracsche Delta-Funktion $\delta(t)$	65
d)	Impulsantwort $g_0(t)$	67
e)	Übersicht	68
3.1.3.	Aufgaben: Lösung linearer Differentialgleichungen	70
3.2.	Systeme linearer Differentialgleichungen	71
3.2.1.	Normale Systeme	72
a)	Alle $f_i(t)$ besitzen rationale Bildfunktionen $F_i(p)$	72
b)	Die $f_i(t)$ sind für $t > 0$ stetig bis auf isoliert liegende Sprungstellen	74
3.2.2.	Entartete Systeme	75
3.2.3.	Aufgaben: Lösung von Systemen	78
3.3.	Partielle Differentialgleichungen mit zwei Veränderlichen	79
3.3.1.	Beispiele zu den Grundtypen	80
3.3.2.	Ein Beispiel aus der Physik	82
3.4.	Andere Anwendungen	83
3.4.1.	Lineare Differentialgleichungen mit Polynomkoeffizienten	83
3.4.2.	Integralgleichungen vom Faltungstyp	84
3.4.3.	Übersicht der behandelbaren Gleichungstypen	86
3.4.4.	Aufgaben: Verschiedene Gleichungstypen	86
4.	Moderne Operatorenrechnung	87
4.1.	Ringe und Körper	87
4.1.1.	Ringe und Nullteiler	87
4.1.2.	Körper und Division	88
4.2.	Mikusinskischer Operatorenkörper K	89
4.2.1.	Funktionenring R	90
4.2.2.	Operatorenkörper K	91
4.2.3.	Einfache Operatoren	93
4.2.4.	Hauptformel der Operatorenrechnung	94
4.2.5.	Aufgaben: Rechnen im Ring R und Körper K	95
4.3.	Spezielle Operatoren	95
4.3.1.	In p rationale Operatoren	95
4.3.2.	Verschiebungsoperator	96
4.3.3.	Distributionen und verallgemeinerte Laplace-Transformation	98
4.3.4.	Weitere Operatoren	99
4.4.	Anwendungen und Aufgaben zur Operatorenrechnung	100
5.	Fourier-Transformation	101
5.1.	Definition der Fourier-Transformation	101
5.1.1.	Definition und Beispiele	102
5.1.2.	Fourier-, Fourier-Kosinus- und Fourier-Sinus-Transformation	103
5.1.3.	Fourier- und Laplace-Transformation	104
5.1.4.	Aufgaben: Bestimmung von Fourier-Transformierten	105
5.2.	Umkehrung der Fourier-Transformation	106
5.3.	Rechenregeln der Fourier-Transformation	107
5.3.1.	Zusammenstellung der Rechenregeln	107
5.3.2.	Beispiele zur Anwendung der Rechenregeln	108
5.3.3.	Aufgaben: Anwendung der Rechenregeln	109
5.4.	Anwendung der Fourier-Transformation	109
6.	Z-Transformation	111

6.1.	Diskrete Funktionen	111
6.1.1.	Deutung diskreter Funktionen.....	111
6.1.2.	Rechnen mit diskreten Funktionen	112
6.1.3.	Eine Differenzengleichung	113
6.2.	Definition der Z -Transformation	114
6.3.	Wichtige Eigenschaften der Z -Transformation	115
6.3.1.	Konvergenzgebiet der Bildfunktion $\tilde{F}(z)$	115
6.3.2.	Eineindeutigkeit der Z -Transformation	116
6.4.	Rechenregeln der Z -Transformation.....	116
6.4.1.	Zusammenstellung der Rechenregeln	117
6.4.2.	Beispiele zur Anwendung der Rechenregeln	118
6.4.3.	Aufgaben: Bestimmung von Bildfunktionen	120
6.5.	Umkehrung der Z -Transformation	120
6.5.1.	Möglichkeiten der Rücktransformation	120
6.5.2.	Aufgaben: Bestimmung von Originalfolgen	121
6.6.	Lineare Differenzengleichungen	122
6.6.1.	Lösungsprinzip für Differenzengleichungen	122
6.6.2.	Beispiele zur Lösung von Differenzengleichungen.....	123
6.7.	Weitere Eigenschaften der Z -Transformation	124
6.8.	Verschiedene Anwendungen	126
6.8.1.	Beispiele	126
6.8.2.	Aufgaben: Anwendung der Z -Transformation	128
6.9.	Zusammenhang mit der Laplace-Transformation	128
	Lösungen der Aufgaben	130
	Tabelle 1: Laplace-Transformation	139
	Tabelle 2: Fourier-Transformation	146
	Tabelle 3: Z -Transformation	149
	Tabelle 4: Übersicht	151
	Literatur	152
	Namen- und Sachregister	153